

Vorrichtung zur Detektion von bewegten Objekten

Die vorliegende Erfindung betrifft eine Vorrichtung zur Detektion von bewegten Objekten, die sich in einem toten Winkel eines Fahrzeugs aufhalten, wobei die Vorrichtung mindestens einen Objektdetektionssensor aufweist, der beim Ausparken des Fahrzeugs aus einer Parklücke den Abstand bewegter Objekte, die sich quer zum Fahrzeug bewegen, detektiert und einer Auswerteeinrichtung zuführt und die Auswerteeinrichtung aus dem ihr zugeführten Abstand die Relativgeschwindigkeit ermittelt und in Abhängigkeit des Abstands, der Relativgeschwindigkeit und der eigenen Fahrzeuggeschwindigkeit eine Warneinrichtung aktiviert wird, die den Fahrer über das quer zum eigenen Fahrzeug bewegte Objekt informiert.

Stand der Technik

Aus dem Buch "Autoelektrik, Autoelektronik", erschienen im Vieweg-Verlag, 1998, sind aus den Seiten 283-285 im Kapitel "Einparksysteme" Ultraschalleinparkhilfen bekannt, die den Fahrer eines Kraftfahrzeugs beim Einparken in eine Parklücke unterstützen.

Weiterhin sind aus dem Stand der Technik Systeme bekannt, die den toten Winkel eines Fahrzeugs überwachen und den Fahrer informieren, falls ein Objekt im toten Winkel des eigenen Fahrzeugs erkannt wird. Eine derartige Einrichtung ist beispielsweise aus der DE 42 28 794 A1 bekannt.

Kern und Vorteile der Erfindung

Der Kern der vorliegenden Erfindung ist es, eine Vorrichtung in einem Kraftfahrzeug, die zur Tote-Winkel-Detektion von Objekten geeignet ist, dahingehend weiterzuentwickeln, dass diese beim Ausparken aus einer Parklücke querfahrende Fahrzeuge erkennt und den Fahrer sowohl warnt, als auch durch weitere Funktionen unterstützt. Erfindungsgemäß wird dieses durch die Merkmale des unabhängigen Anspruchs gelöst. Vorteilhafte Weiterbildungen und Ausgestaltungen ergeben sich aus den Unteransprüchen.

Vorteilhafter Weise sind in Abhängigkeit des Abstands, der Relativgeschwindigkeit und der eigenen Fahrzeuggeschwindigkeit die Verzögerungseinrichtungen durch die Auswerteeinrichtung aktivierbar.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass mittels der Auswerteeinrichtung aus dem Abstand und der Relativgeschwindigkeit des sich quer zum eigenen Fahrzeug bewegenden Objektes der Abstand des sich quer bewegenden Objektes zu den benachbarten, parkenden Fahrzeugen ermittelbar ist.

Vorteilhafter Weise ist der Objektdetektionssensor ein Radarsensor, ein Ultraschallsensor, ein Lasersensor, ein Videosensor oder eine Kombination hieraus.

Vorteilhafter Weise ist der Radarsensor als Pulsradsensor ausgebildet.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass der mindestens eine Objektdetektionssensor von außen unsichtbar in der Stoßstange des Fahrzeugs integriert ist.

Vorteilhafter Weise ist der Objektdetektionssensor an Fahrzeugecken angebracht und weist zur Fahrzeulgängsachse einen Winkel von etwa 45° auf.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen aktiviert wird, wenn der Fahrer den Rückwärtsgang einlegt.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen aktiviert wird, wenn der Motor eingeschaltet wird und sich das Fahrzeug noch im Stillstand befindet.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen durch eine fahrerbetätigbare Bedieneinrichtung vorübergehend bis zur erneuten Nutzung dieser Funktion abschaltbar ist.

Gemäß einer weiteren Ausgestaltung der Erfindung ist dem Fahrer mittels einer Anzeigeeinrichtung mitteilbar, ob die Vorrichtung aktiviert ist, oder nicht.

Vorteilhafter Weise ist durch die Auswerteeinrichtung eine Warnung ausgebbar, wenn die Geschwindigkeit des eigenen Fahrzeugs einen vorgegebenen Geschwindigkeitsschwellenwert überschreitet.

Weiterhin ist es vorteilhaft, dass die Warneinrichtung dem Fahrer eine optische, akustische oder optisch und akustische Warnung ausgibt.

Weitere Merkmale, Anwendungsmöglichkeiten und Vorteile der Erfindung ergeben sich aus der nachfolgenden Beschreibung von Ausführungsbeispielen der Erfindung, die in den Figuren der Zeichnung dargestellt sind. Dabei bilden alle beschriebenen oder dargestellten Merkmale für sich oder in beliebiger Kombination den Gegenstand der Erfindung, unabhängig von ihrer Zusammenfassung in den Patentansprüchen oder deren Rückbeziehung sowie unabhängig von ihrer Formulierung bzw. Darstellung in der Beschreibung bzw. in den Zeichnungen.

Zeichnungen

Nachfolgend werden Ausführungsbeispiele der Erfindung anhand von Zeichnungen erläutert. Es zeigen

- Figur 1 eine beispielhafte Verkehrssituation, in der die erfindungsgemäße Vorrichtung vorteilhaft anwendbar ist,
- Figur 2 ein schematisches Blockdiagramm eines Ausführungsbeispiels der erfindungsgemäßen Vorrichtung und
- Figur 3 ein Ablaufdiagramm, wie es in der erfindungsgemäßen Vorrichtung vorgesehen ist.

Beschreibung von Ausführungsbeispielen

In Figur 1 ist eine Verkehrssituation dargestellt, in der das eigene Fahrzeug 1 aus einer Parklücke ausgeparkt wird, wobei neben dem eigenen Fahrzeug 1 weitere Fahrzeuge 2 geparkt sind. Weiterhin ist ein querfahrendes Fahrzeug 3 dargestellt, das entlang der geparkten Fahrzeuge 2 vorbeifährt und den Ausparkvorgang des eigenen Fahrzeugs 1 hierdurch gefährdet. Erfindungsgemäß ist das eigene Fahrzeug 1 mit mindestens einem Objektdetektionssensor 4 ausgestattet; in dem dargestellten Beispiel weist das Fahrzeug 1 insgesamt vier Objektdetektionssensoren auf. Diese Objektdetektionssensoren sind an der Rückseite des Fahrzeugs 1 angeordnet, und zwar so, dass an jeder hinteren Fahrzeugecke jeweils ein Sensor so angebracht ist, dass dessen Sensorhauptachse 6 einen 45° -Winkel zur Fahrzeulgängsachse aufweist. Weitere zwei Objektdetektionssensoren 4 sind an der Rückseite angebracht, wobei deren Sensorhauptachsen 6 parallel zur Fahrzeulgängsachse ausgerichtet sind. Hierdurch ergibt sich ein Detektionsbereich, wie er durch die vier Sensorerfassungsbereiche 5 dargestellt ist, indem sich die Sensorerfassungsbereiche 5 teilweise überlappen und somit den gesamten rückwärtigen Raum hinter dem Fahrzeug 1 abdecken, sowie weiterhin noch Bereiche abdecken, die seitlich hinter dem fahrzeugrückwärtigen Raum angeordnet sind. Die Sensoren sind in der Lage, den Abstand erkannter Objekte im Sensorerfassungsbereich 5 sowie deren Relativgeschwindigkeit zu erfassen. Ebenfalls ist es möglich, dass die Sensoren 4 lediglich den Abstand von Objekten zum eigenen Fahrzeug 1 messen und die Relativgeschwindigkeit der erkannten Objekte 3 durch die Bildung des Differenzenquotienten nach der Zeit aus dem Abstand ableiten. Weiterhin ist es möglich, einen Abstand e zu bestimmen, in dem das querfahrende Fahrzeug 3, das als Objekt erkannt wurde, an dem Heck des eigenen Fahrzeugs 1 vorbeifährt. Der Abstand e repräsentiert den senkrechten Abstand zwischen dem Heck des eigenen Fahrzeugs 1 und der verlängerten Fahrlinie des querfahrenden Fahrzuegs 3. Auf die Berechnung dieses Abstandes e wird in Figur 3 näher eingegangen. Erfindungsgemäß wird die Vorrichtung aktiviert, wenn entweder die Zündung des Fahrzeugs eingeschaltet wird, oder aber, wenn bei eingeschalteter Zündung der Rückwärtsgang eingeschaltet wird. Bei dieser Einschaltbedingung erkennt die Vorrichtung, dass der Fahrer das eigene Fahrzeug 1 rückwärts bewegen möchte, um dieses beispielsweise aus einer Parklücke heraus zu bewegen. Bei Vorliegen dieser Einschaltbedingungen werden die Sensoren aktiviert und messen mittels Ultraschallwellen, Radarwellen, Laserstrahlung oder mittels eines Bildaufnahmesystems den Abstand zu Objekten, die sich in den

Sensorerfassungsbereichen 5 befinden oder in diese hinein bewegen. Wird erfindungsgemäß ein Fahrzeug 3 erkannt, das beispielsweise in Querrichtung an den parkenden Fahrzeugen 2 vorbei fährt und vom Fahrer des eigenen Fahrzeugs 1 nicht erkannt wird, so erzeugt eine Auswerteeinrichtung, der die Signale der Objektdetektionssensoren 4 zugeführt werden, ein akustisches, optisches oder sowohl ein akustisches und optisches Warnsignal, das den Fahrer darauf hinweist, dass ein querfahrendes Fahrzeug 3 detektiert wurde. Ebenfalls ist es möglich, dass die Auswerteeinrichtung die Verzögerungseinrichtungen des Fahrzeugs 1 aktivieren und das eigene Fahrzeug 1 bis in den Stand abbremsen, um eine Kollision mit dem querfahrenden Fahrzeug 3 zu vermeiden.

In Figur 2 ist ein Blockschaltbild dargestellt. Zu erkennen ist die Steuervorrichtung 7, die unter anderem über eine Eingangsschaltung 8 verfügt. Mittels der Eingangsschaltung 8 werden der Steuervorrichtung 7 Eingangssignale zugeführt. Als Eingangssignal ist das Signal mindestens eines Objektdetektionssensors 4 vorgesehen, im dargestellten Beispiel verfügt das Fahrzeug 1 über vier derartige Objektdetektionssensoren 4, die ihre Signale der Eingangsschaltung 8 zuführen. Weiterhin wird der Eingangsschaltung 8 ein Geschwindigkeitssignal von einem Geschwindigkeitssensor 9 zugeführt, das die Geschwindigkeit des eigenen Fahrzeugs 1 misst und der Steuervorrichtung 7 zuführt. Weiterhin können der Eingangsschaltung 8 weitere Signale zuführbar sein, beispielsweise Ein-/Ausschaltsignale oder Steuersignale von fahrerbetätigbaren Bedienelementen oder ein Rückwärtsfahrtsignal eines Rückwärtsfahrschalters 10, der erkennt, ob der Rückwärtsgang des Fahrzeugs eingelegt ist. Ebenfalls ist es denkbar, dass der Eingangsschaltung 8 ein Signal zugeführt wird, sobald die Zündung des Fahrzeugs eingeschaltet wird. Die Eingangsschaltung 8 leitet die Eingangssignale mittels eines Datenaustauschsystems 11 an eine Berechnungseinrichtung 12 weiter, in der aus den Eingangssignalen Stellsignale ermittelt werden, die an nachgeordnete Stellelemente ausgegeben werden und die in Abhängigkeit der Eingangssignale gesteuert werden. Die von der Berechnungseinrichtung 12 ermittelten Stellsignale werden mittels des Datenaustauschsystems 11 an eine Ausgangsschaltung 13 ausgegeben, die beispielsweise eine optische Abstandsanzeige 14 ansteuert, auf der der Abstand des erkannten Objektes oder die Gefährdung, die von dem detektierten Objekt ausgeht, angezeigt wird. Dies kann beispielsweise mittels farbiger Leuchtdioden geschehen, wobei mit steigendem Gefährdungsmaß eine steigende Anzahl an Leuchtdioden aktiviert wird. Weiterhin kann mittels der Ausgangsschaltung 13 eine akustische Warneinrichtung 15 aktiviert werden,

die den Fahrer mittels eines Warntons oder einer Sprachausgabe auf die drohende Gefährdung von erkannten Objekten hinweist. Bei der Aktivierung der akustischen Warneinrichtung 15 bzw. der optischen Abstandsanzeige 14 ist es vorteilhaft, dass sowohl der Abstand dn des erkannten Objekts zum eigenen Fahrzeug 1, die Relativgeschwindigkeit vrel des bewegten Objektes sowie der senkrechte Abstand e des querfahrenden Fahrzeugs 3 zu dem Heck des eigenen Fahrzeugs 1 zur Ermittlung eines Gefährdungspotentials G berücksichtigt wird und in Abhängigkeit des Gefährdungspotentials G diese Warneinrichtungen aktiviert werden. So führt beispielsweise eine hohe Relativgeschwindigkeit des querfahrenden Fahrzeugs 3 auch zu einem erhöhten Gefährdungspotential G, sowie ein kleiner Abstand e ebenfalls zu einer Erhöhung des Gefährdungspotentials G führt. Das Gefährdungspotential G wird ebenfalls durch einen sinkenden Abstand dn des quer fahrenden Fahrzeugs 3 zum eigenen Fahrzeug 1 erhöht. Weiterhin kann vorgesehen sein, dass der Fahrer des eigenen Fahrzeugs 1 die Steuervorrichtung 7 mittels eines fahrerbedienbaren Betätigungselements zeitweise deaktiviert, beispielsweise, dass lediglich für den bevorstehenden Ausparkvorgang diese Warnfunktion deaktiviert wird, jedoch beim darauffolgenden Ausparkvorgang wieder die Warnfunktion zur Verfügung steht. Ebenfalls kann es vorgesehen sein, dass die Steuervorrichtung 7 die Verzögerungseinrichtungen 16 des Fahrzeugs ansteuern kann, so dass beispielsweise bei einem hohen Gefährdungspotential, das durch ein querfahrendes Fahrzeug 3 erzeugt wird, automatisch das eigene Fahrzeug 1 in den Stillstand abgebremst wird.

In Figur 3 ist ein Ablaufdiagramm dargestellt, nach dem die erfindungsgemäße Funktion abläuft. Nach dem Start der Funktion, die beispielsweise durch das Einlegen des Rückwärtsgangs oder durch das Aktivieren der Fahrzeugzündung ausgelöst wurde, wird in einem ersten Schritt 17 die eigene Geschwindigkeit V_e eingelesen. Im darauf folgenden Schritt 18 wird der Abstand dn eines im Objektdetektionsbereich 5 befindlichen Objektes, beispielsweise eines querfahrenden Fahrzeugs 3, ermittelt. Dies kann beispielsweise mittels eines Pulssradars und einer Laufzeitmessung erfolgen. Im nächsten Schritt 19 wird aus dem ermittelten Abstand dn sowie aus dem ermittelten Abstand dn-1, der im vorhergehenden Messzyklus bestimmt wurde, die Relativgeschwindigkeit vrel des quer fahrenden Fahrzeugs 3 bezüglich des Objektdetektionssensors 4 des eigenen Fahrzeugs 1 ermittelt. Hierzu werden die Abstände dn und dn-1 voneinander subtrahiert und durch den Zeitwert Δt dividiert, wobei die Zeitdauer Δt die Zeit zwischen zwei Messpulsen, also zweier unmittelbar aufeinander

folgender Messpulse repräsentiert. Im nächsten Schritt 20 wird aus der ermittelten Relativgeschwindigkeit eine modifizierte Relativgeschwindigkeit V_{relmod} ermittelt, indem von der berechneten Relativgeschwindigkeit V_{rel} , die mit einem Faktor f multiplizierte Eigengeschwindigkeit des Fahrzeugs V_e subtrahiert wird. Der Faktor f hat vorteilhafter Weise einen Wert von maximal 0,7, kann aber auch kleinere Werte annehmen. Durch die Subtraktion der mit dem Faktor f multiplizierten Eigengeschwindigkeit V_e des eigenen Fahrzeugs 1 wird bei der Berechnung der modifzierten Relativgeschwindigkeit V_{relmod} die Eigengeschwindigkeit des Fahrzeugs V_e mit berücksichtigt, wodurch die Wahrscheinlichkeit von Fehlwarnungen bei stehenden Objekten in der Querrichtung verringert werden kann. Im folgenden Schritt 21 wird der Abstand e ermittelt, der den senrechten Abstand der verlängerten Fahrlinie des querfahrenden Fahrzeugs 3 zu dem Heck des eigenen Fahrzeugs 1 darstellt. Unter den Annahmen, dass die Geschwindigkeit des erkannten Objekts 3 zwischen zwei Messintervallen konstant ist, dass der Abstand e über die Zeit zwischen zwei Messintervallen ebenfalls konstant ist sowie, dass die eigene Geschwindigkeit V_e bezüglich der Gesamtrelativgeschwindigkeit V_{rel} vernachlässigbar gering ist, kann der azimutale Winkel, unter dem sich das querfahrende Fahrzeug 3 zum eigenen Fahrzeug 1 bewegt, näherungsweise durch die Veränderung der Relativgeschwindigkeit V_{rel} , die sich in Folge veränderlicher Adsimutwinkel ergibt, ermittelt werden. Hierdurch lässt sich auch der Abstand e ermitteln, indem unter den oben genannten Annahmen der Abstand e berechnet wird zu

$$e = \frac{d_n}{v_e} * \sqrt{v_e^2 - v_{relmod}^2}$$

Dieser Abstand e wird zur Ermittlung eines Gefahrenmaßes G berücksichtigt, zu dem auch der Abstand d_n des Objekts 3 zum eigenen Fahrzeug 1, wie auch die modifzierte Relativgeschwindigkeit V_{relmod} herangezogen werden.

Da für das beschriebene Verfahren nur geringe Eigengeschwindigkeiten des Fahrzeugs 1 zulässig sind, da ansonsten die Leistungsgrenze des Berechnungsverfahrens überschritten wird, wird in Schritt 22 überprüft, ob die Geschwindigkeit des eigenen Fahrzeugs V_e größer ist, als ein vorgebbarer Maximalgeschwindigkeitswert V_{max} , der beispielsweise zu etwa $V_e=6$ km/h gewählt wird. Ist die Geschwindigkeit V_e des eigenen Fahrzeugs 1 größer als dieser vorgebbare Geschwindigkeitsschwellwert V_{max} , so verzweigt das

Verfahren in Block 22 nach "JA" und es wird in Block 23 der Fahrer mittels einer Warnung darauf hingewiesen, dass die Geschwindigkeit V_e des eigenen Fahrzeugs 1 zu groß ist und die Leistungsfähigkeit des Systems überschritten ist. Diese Fahrerwarnung kann beispielsweise akustisch oder optisch erfolgen oder gemäß einer weiteren Ausgestaltung das Fahrzeug automatisch auf den Maximalgeschwindigkeitswert V_{max} begrenzt werden, beispielsweise durch eine derartige Ansteuerung der Verzögerungseinrichtungen, dass V_{max} nicht überschritten wird oder durch eine automatische Drosselung der Motorleistung des Fahrzeugs 1. Wurde in Block 22 ermittelt, dass die Geschwindigkeit V_e des eigenen Fahrzeugs 1 kleiner oder gleich der Maximalgeschwindigkeitsschwelle V_{max} ist, so verzweigt Block 22 nach "NEIN" und es wird in Block 24 ein Gefahrenmaß G ermittelt, das in Abhängigkeit des Abstands d_n , der modifizierten Relativgeschwindigkeit V_{relmod} , der Eigengeschwindigkeit V_e sowie des Abstandes e des querfahrenden Objekts 3 zu den fahrbahnbegrenzenden Objekten 2 bestimmt. Hierzu können beispielsweise die Bewegungen des eigenen Fahrzeugs 1 sowie des querfahrenden Fahrzeugs 3 in die Zukunft vorausberechnet werden und eine Zeitdauer bis zu einer berechneten Kollision ermittelt werden oder ein Fahrweg bis zu einer berechneten Kollision ermittelt werden. In Abhängigkeit der verbleibenden Zeit oder des verbleibenden Fahrweges oder bei Überschreiten des Gefahrenmaßes G über eine Grenzschwelle G_{max} wird gemäß dem weiteren Block 25 eine akustische oder optische Fahrerwarnung ausgegeben. Ebenfalls ist es auch hier möglich, zusätzlich zu der akustischen oder optischen Fahrerwarnung oder zu einer akustischen und optischen Fahrerwarnung die Verzögerungsmittel des eigenen Fahrzeugs 1 anzusteuern, um eine Kollision mit dem querfahrenden Fahrzeug 3 zu vermeiden. Nach Block 23 bzw. Block 25 verzweigt das Diagramm nach ENDE und beginnt im Sinne einer Endlosschleife wieder von Neuem bei START, solange die vorgegebenen Einschaltbedingungen für die Warnfunktion vorliegen. Dies kann beispielsweise sein, so lange der Rückwärtsgang des Fahrzeugs eingelegt ist. Wird bei beendetem Ausparkvorgang eine Fahrstufe eingelegt, die das Fahrzeug in Vorwärtsrichtung bewegt, so wird das Verfahren beendet und ein normaler Fahrbetrieb aufgenommen, indem der Sensor beispielsweise nur noch zur Totewinkel-Detektion verwendet wird.

Patentansprüche

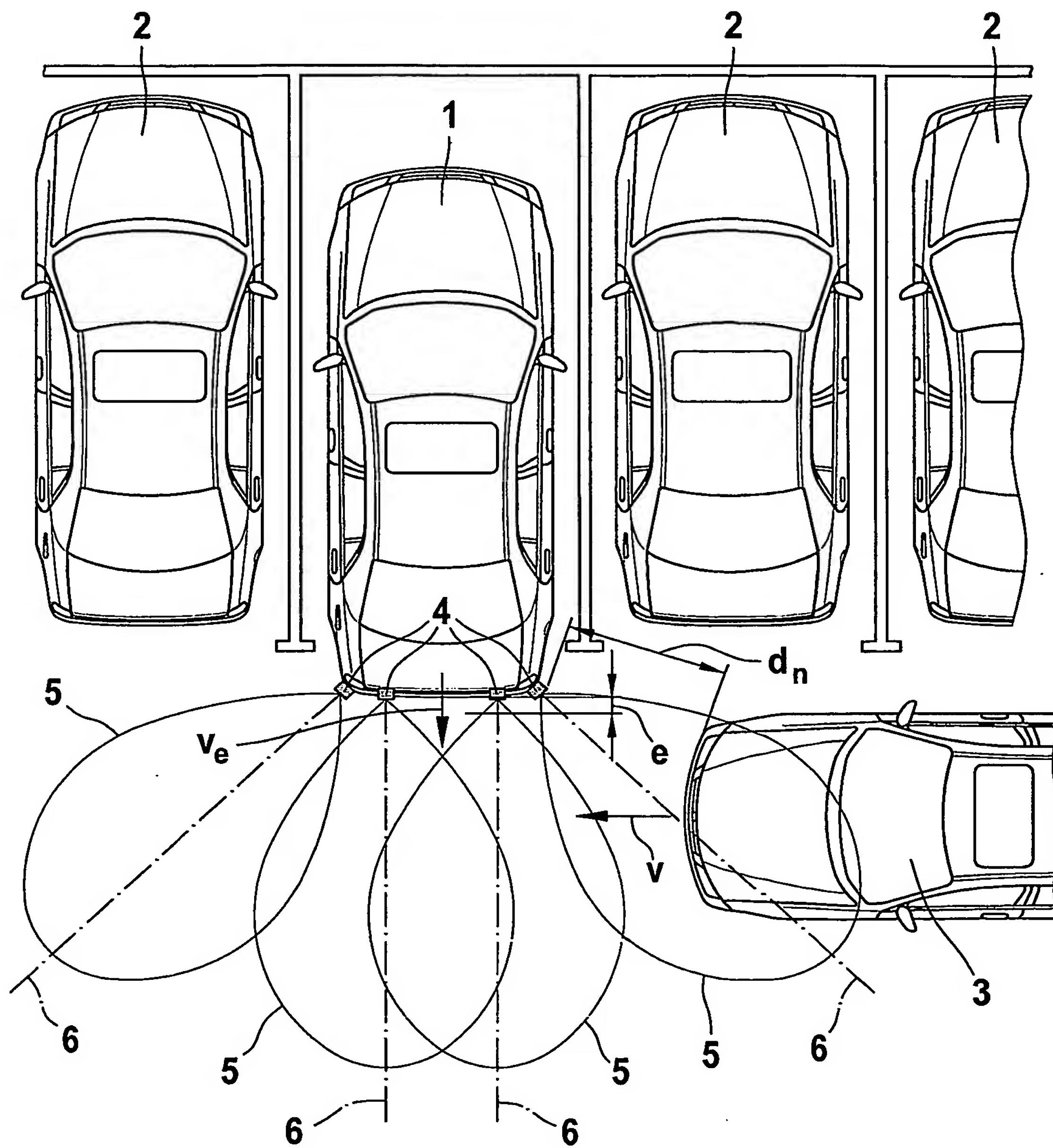
1. Vorrichtung zur Detektion von bewegten Objekten, die sich in einem toten Winkel eines Fahrzeugs aufhalten, dadurch gekennzeichnet, dass die Vorrichtung mindestens einen Objektdetektionssensor (4) aufweist, der geeignet ist um beim Ausparken des Fahrzeugs aus einer Parklücke den Abstand (dn) bewegter Objekte (3), die sich quer zum Fahrzeug (1) bewegen, zu detektieren und die Sensorausgangssignale einer Auswerteeinrichtung (7) zuführt, und die Auswerteeinrichtung (7) aus dem ihr zugeführten Abstand (dn) die Relativgeschwindigkeit (vrel) ermittelt, und in Abhängigkeit des Abstands (dn), der Relativgeschwindigkeit (vrel) und der eigenen Fahrzeuggeschwindigkeit (Ve) eine Warneinrichtung (14,15) aktiviert wird, die den Fahrer über das quer zum eigenen Fahrzeug (1) bewegte Objekt (3) informiert.
2. Vorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass in Abhängigkeit des Abstands (dn), der Relativgeschwindigkeit (vrel) und der eigenen Fahrzeuggeschwindigkeit (Ve) die Verzögerungseinrichtungen (16) durch die Auswerteeinrichtung (7) aktivierbar sind.
3. Vorrichtung nach Anspruch 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, dass mittels der Auswerteeinrichtung (7) aus dem Abstand (dn) und der Relativgeschwindigkeit (vrel) des sich quer zum eigenen Fahrzeug (1) bewegenden Objektes (3) der Abstand (e) des sich quer bewegenden Objektes (3) zu den benachbarten, parkenden Fahrzeugen (2) ermittelbar ist.

4. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüchen, dadurch gekennzeichnet, dass der Objektdetektionssensor (4) ein Radarsensor, ein Ultraschallsensor, ein Lasersensor, ein Videosensor oder eine Kombination hieraus ist.
5. Vorrichtung nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, dass der Radarsensor ein Pulsradarsensor ist.
6. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass der mindestens eine Objektdetektionssensor (4) von aussen unsichtbar in der Stoßstange des Fahrzeugs (1) integriert ist.
7. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass der Objektdetektionssensor (4) an Fahrzeugecken angebracht ist und zur Fahrzeuglängsachse einen Winkel von etwa 45° aufweist.
8. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen aktiviert wird, wenn der Fahrer den Rückwärtsgang (10) einlegt.
9. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen aktiviert wird, wenn der Motor eingeschaltet wird und sich das Fahrzeug (1) noch im Stillstand befindet.
10. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Warnfunktion bei Ausparkvorgängen durch eine fahrerbetätigbare Bedieneinrichtung vorübergehend bis zur erneuten Nutzung dieser Funktion abschaltbar ist.
11. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass dem Fahrer mittels einer Anzeigeeinrichtung (14) mitgeteilt wird, ob die Vorrichtung aktiviert ist oder nicht.
12. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass eine Warnung ausgebbar ist, wenn die Geschwindigkeit (V_e) des eigenen Fahrzeugs (1) eine vorgegebene Geschwindigkeitsschwelle (V_{max}) überschreitet.

13. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, dass die Auswerteeinrichtung (7) dem Fahrer eine optische (14) und/oder akustische (15) Warnung ausgibt.
14. Verfahren zur Detektion von bewegten Objekten, insbesondere bei Ausparkvorgängen, dadurch gekennzeichnet, dass einer Auswerteeinrichtung (7) Signale von mindestens einem Objektdetektionssensor (4), der zur Tote-Winkel-Detektion vorgesehen ist, zuführbar sind, dass die Signale mindestens den Abstand (dn) des Objektes (3) zum eigenen Fahrzeug (1) repräsentieren, dass die Auswerteeinrichtung (7) die Relativgeschwindigkeit (vrel) des Objekts (3) ermittelt und in Abhängigkeit des Abstands (dn), der Relativgeschwindigkeit (vrel) und der eigenen Fahrzeuggeschwindigkeit (Ve) eine Warneinrichtung (14,15) aktivierbar ist, die den Fahrer über ein quer zum eigenen Fahrzeug (1) bewegtes Objekt (3) informiert.

1 / 3

Fig. 1



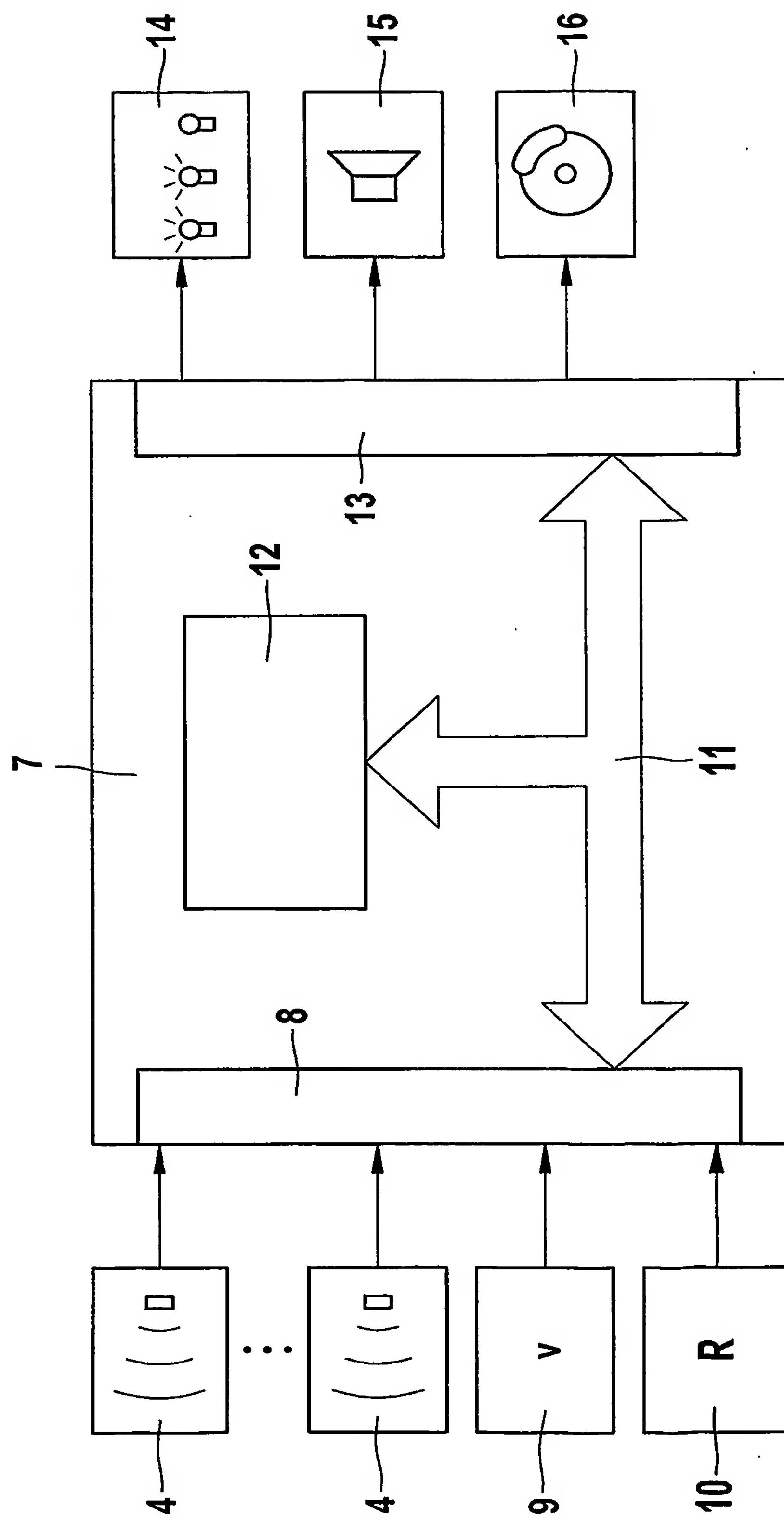


Fig. 2

3 / 3

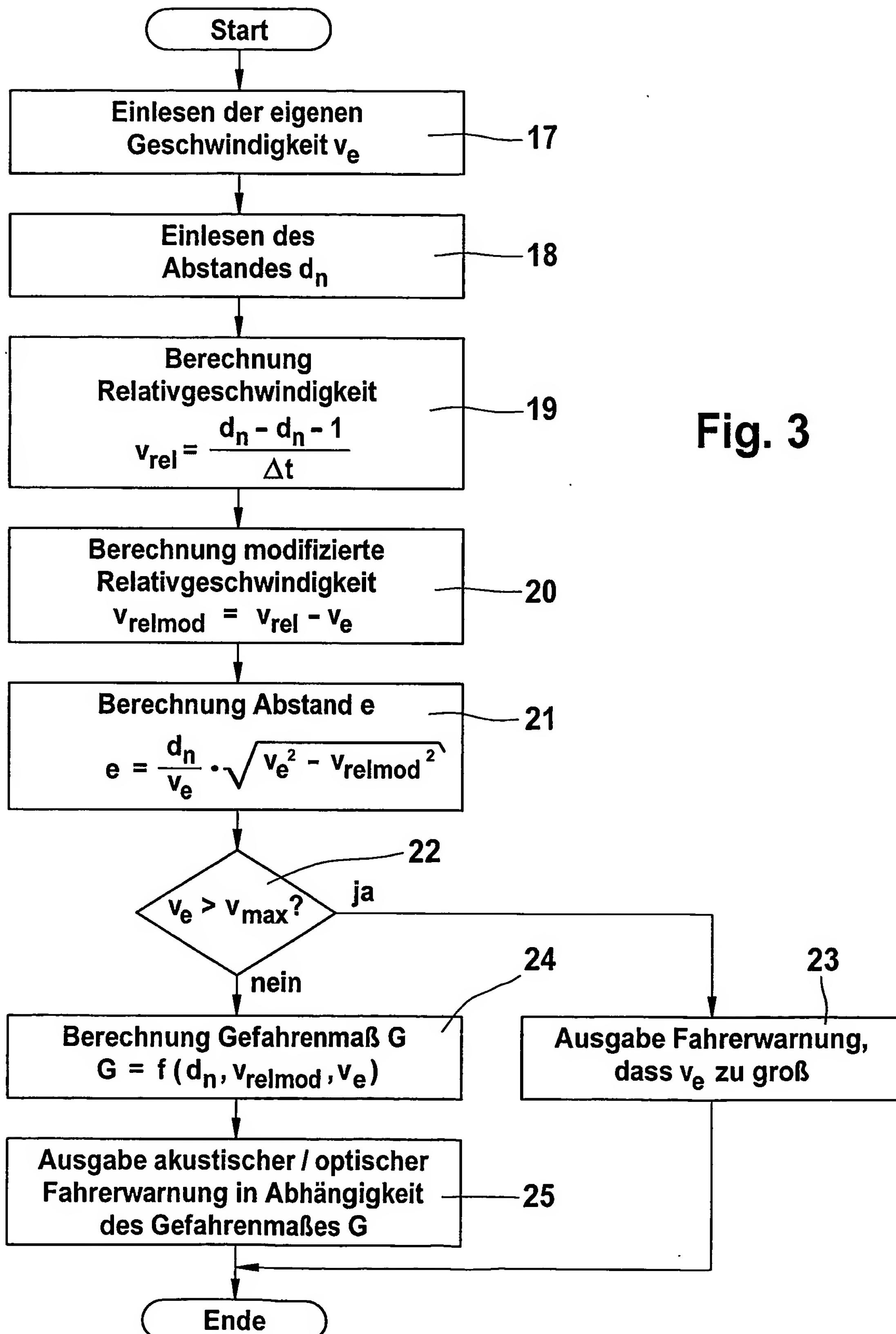


Fig. 3

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/DE2004/001631

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

IPC 7 B60Q1/48 B60K31/00 G01S13/93 G01S15/93 B60R16/00
G08G1/16

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

IPC 7 B60Q B60K G01S B60R G08G

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practical, search terms used)

EPO-Internal

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category °	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	DE 195 26 452 C (DAIMLER BENZ AG) 10 October 1996 (1996-10-10) column 2, line 23 - line 48	1,4,9, 10,14
Y	column 3, line 30 - column 5, line 60; figure	2,5-8, 11-13
A	US 5 754 123 A (NASHIF PETER JOSEPH ET AL) 19 May 1998 (1998-05-19) column 2, line 66 - column 4, line 67; figures 1,2	1,14
Y	-----	5-9,12, 13
A	US 5 572 484 A (FRANKE GERHARD ET AL) 5 November 1996 (1996-11-05) column 3, line 48 - column 6, line 46; figure	1,14
Y	-----	4,6,8,9, 11,13
		-/-

 Further documents are listed in the continuation of box C. Patent family members are listed in annex.

° Special categories of cited documents :

- "A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance
- "E" earlier document but published on or after the International filing date
- "L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)
- "O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means
- "P" document published prior to the International filing date but later than the priority date claimed

- "T" later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
- "X" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
- "Y" document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art.
- "&" document member of the same patent family

Date of the actual completion of the International search

1 December 2004

Date of mailing of the International search report

09/12/2004

Name and mailing address of the ISA

European Patent Office, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel: (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Authorized officer

Schombacher, H

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International Application No

PCT/DE2004/001631

C.(Continuation) DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	US 5 777 563 A (HULL III WILBUR J ET AL) 7 July 1998 (1998-07-07) column 2, line 23 - line 28 column 2, line 56 - column 6, line 6 -----	1,14
Y		4,5,8,9, 12,13
A	US 5 450 057 A (WATANABE HIROSHI) 12 September 1995 (1995-09-12) column 2, line 40 - column 6, line 21; figure 2 -----	1,14
Y		4,5,12, 13
A	DE 101 60 299 A (BOSCH GMBH ROBERT) 18 June 2003 (2003-06-18) paragraphs '0013!', '0016!', '0017!', '0036!', '0044! - '0049!; figures 1A,2A,3A -----	1,14
Y		2,4,5
A	DE 42 28 794 A (BOSCH GMBH ROBERT) 3 March 1994 (1994-03-03) cited in the application the whole document -----	1,3,4,7, 8,13,14

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

Information on patent family members

International Application No

PCT/DE2004/001631

Patent document cited in search report		Publication date		Patent family member(s)		Publication date
DE 19526452	C	10-10-1996	DE	19526452 C1		10-10-1996
US 5754123	A	19-05-1998	NONE			
US 5572484	A	05-11-1996	DE FR GB SE SE	4425419 C1 2722885 A1 2291501 A ,B 516125 C2 9502625 A		14-12-1995 26-01-1996 24-01-1996 19-11-2001 20-01-1996
US 5777563	A	07-07-1998	NONE			
US 5450057	A	12-09-1995	JP JP	2689792 B2 5126948 A		10-12-1997 25-05-1993
DE 10160299	A	18-06-2003	DE WO EP US	10160299 A1 03050562 A1 1456689 A1 2004117115 A1		18-06-2003 19-06-2003 15-09-2004 17-06-2004
DE 4228794	A	03-03-1994	DE	4228794 A1		03-03-1994

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE2004/001631

A. KLASIFIZIERUNG DES ANMELDUNGSGEGENSTANDES				
IPK 7 B60Q1/48	B60K31/00	G01S13/93	G01S15/93	B60R16/00
G08G1/16				

Nach der Internationalen Patentklassifikation (IPK) oder nach der nationalen Klassifikation und der IPK

B. RECHERCHIERTE GEBIETE

Recherchierte Mindestprüfstoff (Klassifikationssystem und Klassifikationssymbole)

IPK 7 B60Q B60K G01S B60R G08G

Recherchierte aber nicht zum Mindestprüfstoff gehörende Veröffentlichungen, soweit diese unter die recherchierten Gebiete fallen

Während der internationalen Recherche konsultierte elektronische Datenbank (Name der Datenbank und evtl. verwendete Suchbegriffe)

EPO-Internal

C. ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
X	DE 195 26 452 C (DAIMLER BENZ AG) 10. Oktober 1996 (1996-10-10) Spalte 2, Zeile 23 - Zeile 48	1, 4, 9, 10, 14 2, 5-8, 11-13
	Spalte 3, Zeile 30 - Spalte 5, Zeile 60; Abbildung -----	
A	US 5 754 123 A (NASHIF PETER JOSEPH ET AL) 19. Mai 1998 (1998-05-19)	1, 14
Y	Spalte 2, Zeile 66 - Spalte 4, Zeile 67; Abbildungen 1,2 -----	5-9, 12, 13
A	US 5 572 484 A (FRANKE GERHARD ET AL) 5. November 1996 (1996-11-05)	1, 14
Y	Spalte 3, Zeile 48 - Spalte 6, Zeile 46; Abbildung -----	4, 6, 8, 9, 11, 13
		-/-

Weitere Veröffentlichungen sind der Fortsetzung von Feld C zu entnehmen

Siehe Anhang Patentfamilie

- * Besondere Kategorien von angegebenen Veröffentlichungen :
- *A* Veröffentlichung, die den allgemeinen Stand der Technik definiert, aber nicht als besonders bedeutsam anzusehen ist
- *E* älteres Dokument, das jedoch erst am oder nach dem internationalen Anmeldedatum veröffentlicht worden ist
- *L* Veröffentlichung, die geeignet ist, einen Prioritätsanspruch zweifelhaft erscheinen zu lassen, oder durch die das Veröffentlichungsdatum einer anderen im Recherchenbericht genannten Veröffentlichung belegt werden soll oder die aus einem anderen besonderen Grund angegeben ist (wie ausgeführt)
- *O* Veröffentlichung, die sich auf eine mündliche Offenbarung, eine Benutzung, eine Ausstellung oder andere Maßnahmen bezieht
- *P* Veröffentlichung, die vor dem internationalen Anmeldedatum, aber nach dem beanspruchten Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist

- *T* Spätere Veröffentlichung, die nach dem internationalen Anmeldedatum oder dem Prioritätsdatum veröffentlicht worden ist und mit der Anmeldung nicht kollidiert, sondern nur zum Verständnis des der Erfindung zugrundeliegenden Prinzips oder der ihr zugrundeliegenden Theorie angegeben ist
- *X* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann allein aufgrund dieser Veröffentlichung nicht als neu oder auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden
- *Y* Veröffentlichung von besonderer Bedeutung; die beanspruchte Erfindung kann nicht als auf erfinderischer Tätigkeit beruhend betrachtet werden, wenn die Veröffentlichung mit einer oder mehreren anderen Veröffentlichungen dieser Kategorie in Verbindung gebracht wird und diese Verbindung für einen Fachmann naheliegend ist
- *&* Veröffentlichung, die Mitglied derselben Patentfamilie ist

Datum des Abschlusses der internationalen Recherche

1. Dezember 2004

Absendedatum des Internationalen Recherchenberichts

09/12/2004

Name und Postanschrift der Internationalen Recherchenbehörde
Europäisches Patentamt, P.B. 5818 Patentlaan 2
NL - 2280 HV Rijswijk
Tel. (+31-70) 340-2040, Tx. 31 651 epo nl,
Fax: (+31-70) 340-3016

Bevollmächtigter Bediensteter

Schombacher, H

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE2004/001631

C.(Fortsetzung) ALS WESENTLICH ANGESEHENE UNTERLAGEN

Kategorie*	Bezeichnung der Veröffentlichung, soweit erforderlich unter Angabe der in Betracht kommenden Teile	Betr. Anspruch Nr.
A	US 5 777 563 A (HULL III WILBUR J ET AL) 7. Juli 1998 (1998-07-07)	1,14
Y	Spalte 2, Zeile 23 - Zeile 28 Spalte 2, Zeile 56 - Spalte 6, Zeile 6 -----	4,5,8,9, 12,13
A	US 5 450 057 A (WATANABE HIROSHI) 12. September 1995 (1995-09-12)	1,14
Y	Spalte 2, Zeile 40 - Spalte 6, Zeile 21; Abbildung 2 -----	4,5,12, 13
A	DE 101 60 299 A (BOSCH GMBH ROBERT) 18. Juni 2003 (2003-06-18)	1,14
Y	Absätze '0013!, '0016!, '0017!, '0036!, '0044! - '0049!; Abbildungen 1A,2A,3A -----	2,4,5
A	DE 42 28 794 A (BOSCH GMBH ROBERT) 3. März 1994 (1994-03-03) in der Anmeldung erwähnt das ganze Dokument -----	1,3,4,7, 8,13,14

INTERNATIONALER RECHERCHENBERICHT

Angaben zu Veröffentlichungen, die zur selben Patentfamilie gehören

Internationales Aktenzeichen

PCT/DE2004/001631

Im Recherchenbericht angeführtes Patentdokument		Datum der Veröffentlichung		Mitglied(er) der Patentfamilie		Datum der Veröffentlichung
DE 19526452	C	10-10-1996	DE	19526452 C1		10-10-1996
US 5754123	A	19-05-1998		KEINE		
US 5572484	A	05-11-1996	DE	4425419 C1		14-12-1995
			FR	2722885 A1		26-01-1996
			GB	2291501 A ,B		24-01-1996
			SE	516125 C2		19-11-2001
			SE	9502625 A		20-01-1996
US 5777563	A	07-07-1998		KEINE		
US 5450057	A	12-09-1995	JP	2689792 B2		10-12-1997
			JP	5126948 A		25-05-1993
DE 10160299	A	18-06-2003	DE	10160299 A1		18-06-2003
			WO	03050562 A1		19-06-2003
			EP	1456689 A1		15-09-2004
			US	2004117115 A1		17-06-2004
DE 4228794	A	03-03-1994	DE	4228794 A1		03-03-1994